

**SEDES** (nombre, direccion)

**EVENTOS** (nombre, hora\_inicial, hora\_final, fecha)

**JUEZ** (id, nombre, institucion, nivel\_academico)

FK

**JURADOS** (nombre, nombre\_evento, categoria)

FK

FK

**FORMA PARTE JURADO** (nombre\_jurado, id\_juez)

FK

FK

**PARTICIPA** (nombre\_evento, nombre\_institucion)

FK

**INSTITUCIONES** (nombre, nombre\_evento, direccion, nivel\_academico)

FK

FK

**ASESORES** (nombre, nombre\_institucion, nombre\_evento, correo)

FK

FK

FK

**EQUIPOS** (nombre, nombre\_institucion, nombre\_evento, nombre\_asesor, categoria)

FK

FK

FK

**INTEGRANTES** (nombre, nombre\_equipo, nombre\_institucion, nombre\_evento, nombre\_asesor, edad)

FK

FK

FK

FK

FK

**EVALUACION** (nombre\_equipo, nombre\_institucion, nombre\_evento, nombre\_jurado, id\_diseño, id\_programacion, id\_construccion, calificacion)

FK

FK

FK

**DISEÑO** (id, reg\_fechas, just\_de\_cam\_proto, diag\_img, ortog\_redacc, presentacion, dis\_mod\_autodesk, ana\_elem, ensamble\_proto, modelo\_acorde\_robot, acorde\_robot, acorde\_simulacion, restriccion\_mov, vid\_anim)

**PROGRAMACION** (id, soft\_robotC, uso\_funciones, complejidad\_prog, just\_sec\_prog, estrc\_func\_aplicadas, depuracion\_cod, creacion\_cod\_mod, documentacion, vinculacion, declaracion\_uso\_dep, vinculo\_joystick, eficiencia\_calib, habilidad\_joystick,

respuesta\_mando, docu\_mod\_driver, demo\_15\_seg, no\_inconvenientes,  
demo\_objetivo, exp\_mod\_auto)

**CONSTRUCCION** (id, prototipo\_estetico, estructuras\_estables, sistemas, sensors,  
cableado, calculo\_implementacion, alcance\_robot, imp\_estc\_vex\_rob, mono\_core,  
analisis\_estructuras, relacion\_vel\_ang, tren\_engranes, centro\_gravedad,  
sist\_transmision, potencia, torque, velocidad)